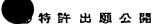
⑩ 日本 国特 許 庁 (JP)



◎ 公 開 特 許 公 報 (A) 平3-116441

@Int. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

@公開 平成3年(1991)5月17日

G 11 B 7/00 G 06 F 3/08 G 11 B 20/10

7520—5D 6711—5B 7923—5D

2 1 A 7923-

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全8頁)

の発明の名称

デイスク装置

②特 類 平1-252166

22出 願 平1(1989)9月29日

神奈川県川崎市幸区柳町70番地 株式会社東芝柳町工場内

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

⑩代 理 人 井理士 鈴江 武彦 外3名

明知知、智

1. 発明の名称

ディスク装置

2. 特許請求の範囲

記憶情報としてのデータが記録されるデータ記録エリアと案内為やサーボバイトのない領域にモード情報としての特性データが記録されている特性データ記録エリアとを有するディスクに光を駆射することによって得られる光を検出して光電変換する光学ヘッドと、

この光学ヘッドを上記ディスクのデータ記録エリアあるいは特性デーク記録エリアに移動する移動手段と、

この移動手段により上記光学ヘッドが上記ディスクの特性データ記録エリアに移動された際に、上記光学ヘッドの光電変換出力の下端を検知する下路検知手段と、

この下端は知手段の検知出力を遅延する遅延手段と、

上記下端設知手段の設知出力と上記遅延手段の

遅延信号とを比較し、 2 値化することにより特性 データの読取りを行う読取手段と、

を具備したことを特徴とするディスク装置。 3. 発明の詳細な説明

(発明の目的)

(産業上の利用分野)

この発明は、例えば光ディスクに刻して情報 の記録あるいは再生を行うディスク装置に関する。

(従來の技術)

周知のように、例えば半導体レーザより出力されるレーザ光によって、光ディスクに前報を記録したり、光ディスクに記録されている情報を読出す光ディスク袋置が種々開発されている。

上記光ディスク装置において、その光ディスクの標準化により、記録エリア外(内間部の案内清やサーボバイトのない気域)に特性データ記録エリアを設け、このエリアに特性データとしてコントロールトラックというどの製造者による光ディスクにも共通に付与されたモード情報(仕様に合せた)がバーコード状に記録されるものが考えら

れている。

このコントロールトラックには、銃取り、 書込み モード (仕様) を決定するために、反射率、 書込み 時、読取り時のレーザパワー、 1 周のセクタ 数等の情報が記録されるようになっている。

上記コントロールトラックについては考えられているが、案内落やサーボバイトのない領域における偏心を考慮した正確な銃取りについては何ら考えられていなかった。

したがって、案内溝やサーボバイトのない特性 データ記録エリアに記録されているコントロール トラック(特性データ)の正確な読取りを行うこ とができないという欠点があった。

(免明が解決しようとする課題)

この発明は、案内機やサーボバイトのない特性データ記録エリアの特性データの正確な続取りを行うことができないという欠点を除去するもので、案内溝やサーボバイトのない特性データ記録エリアの特性データの正確な続取りを行うことができるディスク装置を提供することを目的とする。

(実施例)

以下、この免明の一実施例について図面を参照して説明する。

第 2 図は、ディスク装置を示すものである。光 ディスク(ディスク) 1 の表面には、スパイラル 状に澹 (記録トラック) が形成されており、この [発明の構成]

(課題を解決するための手段)

この発明のディスク装置は、記憶情報として のデータが記録されるデータ記録エリアと案内清 やサーボパイトのない領域にモード情報としての 特性データが記録されている特性データ記録エリ アとを育するディスクに光を照射することによっ て得られる光を検出して光電変換する光学ヘッド、 この光学ヘッドを上記ディスクのデータ記録エリ アあるいは特性データ記録エリアに移動する移動 手段、この移動手段により上記光学ヘッドが上記 ディスクの特性データ記録エリアに移動された際 に、上記光学ヘッドの光電変換出力の下端を検知 する下端検知手段、この下端検知手段の検知出力 を遅延する遅延手段、および上記下端検知手段の 検知出力と上記避延手段の遅延信号とを比較し、 2値化することにより特性データの読取りを行う 読取手及から構成されている。

(作用)

この発明は、記憶情報としてのデータが記録

光ディスク1は、モータ2によって例えば一定の 速度で回転される。このモータ2は、モータ制御 回路18によって制御されている。

上記光ディスク1は、たとえばち、25インチ(約13、3cm)で、ガラスあるいはブラスチックスなどで円形に形成された基板の表面にテルルあるいはピスマスなどの金属被胸層つまり記録 膜がドーナツ型にコーティングされており、その 金属被腹層の中心部近傍には切欠部つまり芸準位 数マークが設けられている。

また、光ディスク1上は、第3図に示すように、 案内為(記録トラック)が形成されているデータ 記録エリア1aと、このデータ記録エリア1aよ りも内周側に設けられた案内為やサーボバイトの 無い特性データ記録エリア1bとから構成されて いる。

上記特性データ記録エリア1bにはコントロールトラックCが製造時にあらかじめ記録されるようになっている。このコントロールトラックCには、円周方向にパーコード状に、1回転につき3

たとえば、上記コントロールトラックでは、半径29.0cmの位置から半径29.3cmの位置にわたって記録されるようになっている。

上記コントロールトラック C は、第 4 図に示すように、3 つのセクタから構成され、各セクタごとに、ギャップ、プリアンブル、阿 期信号、特性 データ、セクタ、トラックアドレスデータ、C R C チェックデータなどによって構成されている。

上記コントロールトラックCにおけるデータの

13はリニアモータ制物回路17に接続されている。

このリニアモータ制御回路17には、リニアモータ位置後出器26が接続されており、このリニアモータ位置後出器26は、光学ヘッド3に設けられた光学スケール25を後出することにより、 位数億号を出力するようになっている。

また、リニアモータ31の固定部には、図示せぬ水久砥石が設けられており、前記駆動コイル13かリニアモータ制御回路17によって励磁されることにより、光学ヘッド3は、光ディスク1の半径方向に移動されるようになっている。

前記光学ヘッド3には、対物レンズ6が図示しないワイヤあるいは板ばねによって保持されており、この対物レンズ6は、駆動コイル5によってフォーカシング方向(レンズの光軸方向)に移動され、駆動コイル4によってトラッキング方向(レンズの光軸と直交方向)に移動可能とされている。

また、レーザ制御回路14によって駆動される

1 ピットは、第 5 示すように、ピット列が 8 2 ピット連続して前半にある場合、"0"と判 断され、後半にある場合、"1"と判断されるよ うになっている。

上記データ記録エリア1aにおいて、茲単マークを送蝉として複数のセクタに分割されている。 上記光ディスク1上には可変長の情報が複数のプロックにわたって記録されるようになっており、 光ディスク1上には36000トラックに30万のプロックが形成されるようになっている。

上記光ディスク1に対する情報の記録再生は、 光学ヘッド3によって行われる。この光学ヘッド 3は、リニアモータ31の可動部を構成する駆動 コイル13に固定されており、この駆動コイル

半導体レーザ9より充生されたレーザ光は、コリメータレンズ11a、ハーフプリズム11b、対物レンズ6を介して光ディスク1上に照射され、この光ディスク1からの反射光は、対物レンズ6、ハーフプリズム11b、集光レンズ10a、およびシリンドリカルレンズ10bを介して光検出器

この光校出数8は、4分割の光検出セル8a、 8b、8c、8dによって構成されている。

なお、上記ワイヤ4、5による対物レンズ駆動 装置については、特額昭61-284591号に 記載されているので、ここではその説明を省略す

上記光検出器8の光検出セル88の出力信号は、 地幅器128を介して加算器308、30cの一 端に供給され、光検出セル8bの出力信号は、地 幅器12bを介して加算器30b、30dの一端 に供給され、光検出セル8cの出力信号は、増幅 器12cを介して加算器30b、30cの他端に 供給され、光検出セル8dの出力信号は、増幅器 12 dを介して加算器30 a、30 dの他端に供給されるようになっている。

上記加算器 3 0 a の出力信号は整動増幅器 O P 1 の反転人力端に供給され、この差動増幅器 O P 1 の非反転入力端に供給され、この差動増幅器 O P 1 は、上記加算器 3 0 a 、 3 0 b の差に応じてトラック差信号をトラッキング制御回路 1 6 に供給するようになっている。このトラッキング制御回路 1 6 は、O P 1 から供給されるトラック差信号に応じてトラック駆動信号を作成するものである。

上記トラッキング制御回路16から出力されるトラック駆動信号は、前記トラッキング方向の駆動コイル4に供給される。また、上記トラッキング制御回路16で用いられたトラック差信号は、リニアモータ制御回路17に供給されるようになっている。

また、上記加算器30cの出力信号は差動増幅器OP2の反転入力端に供給され、この差動増幅

器OP2の非反転入力端には上記加算器30dの 出力信号が供給される。これにより、差動増幅器 OP2は、上記加算器30c、30dの差に応じ てフォーカス点に関する信号をフォーカシング制 御回路15に供給するようになっている。このフォーカシング制御回路15の出力信号は、フォーカシング制御回路15の出力信号は、フォーカシング駅動コイル5に供給され、レーザ光が光ティスク1上で採時ジャストフォーカスとなるように制御される。

上記のようにフォーカシング、トラッキングを行なった状態での光検出器8の各光検出セル88、~8dの出力の和信号、つまり加算器30a、30bからの出力信号は、トラック上に形成されたピット(記録情報)の凹凸が反映されている。この信号は、映像回路19に供給され、この映像回路19において過像情報、アドレス情報(トラック番号、セクタ番号等)が再生される。

この映像回路19で再生された再生信号はインターフェース回路70を介して外部装置としての。 光ディスク初御装置71に出力されるようになっ

ている。

また、上記加算器 3 0 a 、 3 0 b からの出力信号はコントロールトラック 読取回路 3 1 に供給される。このコントロールトラック 読取回路 3 1 は上記加算器 3 0 a 、 3 0 b からの出力信号により、上記コントロールトラック C の記録 データに対応する 2 値化信号を出力するものである。

また、コントロールトラック C へのアクセス時、上記 2 値化信号は後述する C P U 2 3 に出力されるようになっている。

上記CPU23は、コントロールトラックCへのアクセス時、光ディスク1の最内閣から光学へッド3を移動させ、光学スケール25により11、5スケール分、移動した際、光学へッド3がコントロールトラックCの中心部近傍に対応していると判断し、光学へッド3を停止し、このとき、コントロールトラックCの特性データの錠取りを

行い、この読取った特性データに対応する制御を 行うようになっている。すなわち、種々の仕様 (会社)の異なる光ディスク1に対応する制御が 行えるようになっている。

また、このディズク装置にはそれぞれフォーカシング制御回路15、トラッキング制御回路16、リニアモータ制御回路17とCPU23との間で情報の授受を行うために用いられるD/A変換器22が設けられている。

また、上記トラッキング制御回路16は、上記 CPU23からD/A変換器22を介して供給されるトラックジャンプ信号に応じて対物レンズ6 を移動させ、1トラック分、ピーム光を移動させるようになっている。

上記レーザ制御回路 1 4、フォーカシング制御回路 1 5、トラッキング制御回路 1 6、リニアモータ制御回路 1 7、モータ制御回路 1 8、映像回路 1 9 等は、バスライン 2 0 を介して C P U 2 3によって制御されるようになっており、この C P U 2 3 はメモリ 2 4 に記憶されたプログラム

によって所定の動作を行うよりなされている。

上記コントロールトラック読取回路31は、節1図に示すように、加算回路31 a、下端検知回路31 b、2値化生成回路31 cから構成されており、下端検知回路31 bはダイオードD1、コンデンサC1により構成される積分回路および増幅器32により構成され、2値化生成回路31 cはダイオードD2、D3、抵抗R1、コンデンサC2、および比較器33によって構成されている。

中心部近傍に対応したところで光学ヘッド3を停止させる。

したがって、上記光校出雲8の光検出セル8aの出力信号は、増幅四12aを介して加算器30a、30cの一端に供給され、光検出セル8bの出力信号は、増幅器12bを介して加算器30b、30cの他端に供給され、光検出セル8dの出力信号は、増幅器12cを介して加算器30b、30cの他端に供給され、光検出セル8dの出力信号は、増幅器12dを介して加算器30a、30dの他端に供給される。

牧型33は"H" の信号を出力し、下線検知信号1く選延信号の場合、比較型33は"L" レベルの信号を出力することにより、上記コントロールトラック C の記録データに対応する 2 値化信号 t を上記 C P U 2 3 へ出力するものである。

たとえば、第7図(a)に示すような再生信号 「から下端校知信号 1 を検知し(同図(b)参照)、この下端校知信号 1 と下端校知信号 1 の遅延信号 d との比較により 2 値化することにより、 2 値化信号 t を得る(同図(c)多照)。

次に、このような構成において、コントロールトラックCの読取動作を説明する。たとえば今、光ディスク制御装置71からコントロールトラックCのアクセスの指示がCPU23に供給される。すると、CPU23はリニアモータ制御回路17を剥御することにより、光学ヘッド3を光ディスク1の最内間から外側に向けて移動する。

そして、CPU23 は、リニアモータ41 が 1 1 . ラスケール分移動したところ、つまり光学 ヘッド3のレーザ光がコントロールトラックCの

この状態において、上記加算器30a、30bからの信号は加算回路31aに供給される。すると、加算回路31aは光校出セル8a~8dの校出信号の和に対応する第7図(a)に示すような、再生信号でを下端検知回路31bに出力する。

したがって、CPU23は、このときコントロ

ールトラック疏取回路 3 1 内の比較器 3 3 から供給される 2 値化信号 (のハイレベルとローレベルとの時間間隔を調べることにより、コントロールトラック C の特性データの読取りを行い。この読取った特性データに対応する制御を行う。すなわち、種々の仕様(会社)の異なる光ディスク 1 に対応する制御を行う。

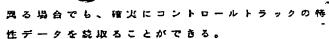
たとえば、光ディスク1の膜の特性(反射率)、 半導体レーザの記録、再生時のパワー、フォーマット形式(1周のセクタ数)等が対応した仕様で 制御される。

上記したように、再生信号の籍レベル側ピークを検知し、このピーク信号とピーク信号を超延した 辺延信号とを比較して 2 値化することにより、 正確な 2 値化信号を再生することができるように したものである。

これにより、案内海やサーボバイトのない特性 データ記録エリアのコントロールトラックの特性 データを、個心等に影響されずに読取ることがで きる。また、種種の光ディスクによって偏心量が

トラック、3 … 光学 へッド、8 … 光検出器、19 … 映像回路、23 … C P U、24 … メモリ、31 … コントロールトラック 銃取回路、31 a … 加算 過路、31 b … 下端 検知回路、31 c … 2 値化生成 回路、32 … 増幅器、33 … 比較器、D1、D2、D3 … グイオード、R1 … 抵抗、C1、C2 … コンデンサ。

出版人代理人 井理士 鈴 江 武 彦



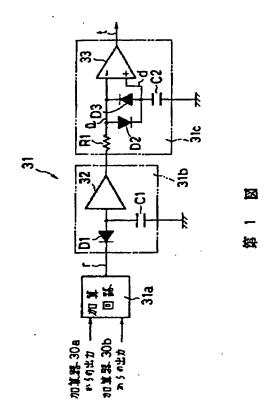
[発明の効果]

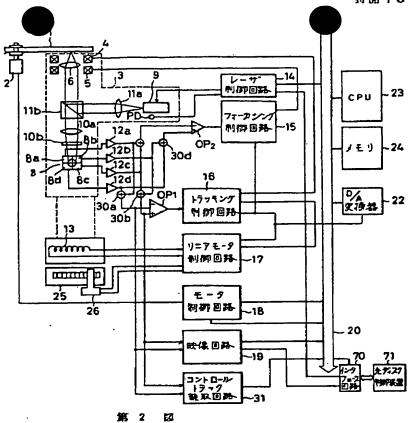
以上詳述したようにこの范明によれば、案内 満やサーボバイトのない特性データ記録エリアの 特性データの正確な読取りを行うことができるディスク袋置を提供できる。

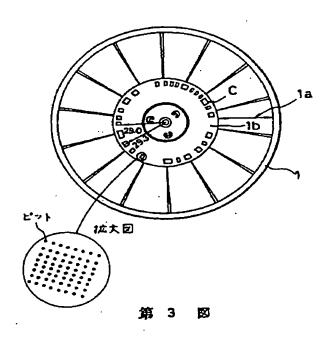
4. 図面の簡単な説明

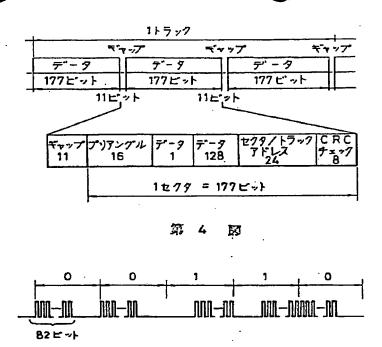
図面はこの発明の一実施例を示すもので構成 1 図はコントロールトラック統取回路の振幅構成 を示す図、第2 図はディスク装取の構成図、第3 図は光ディスクにおけるコントロールトラックを 説明するための図、第4 図、第5 図はコントロールトラックにおける1 ピットの構成例を示説明するための図、第7 図はコントロールトラックの構成のするにおける各の信号被形を示す信号被形図である。

1 ··· 光 ディスク、 1 a ··· データ 記録 エリア、 1 b ··· 特性 データ 記録 エリア、 C ··· コントロール

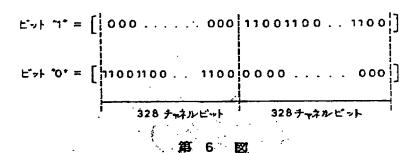


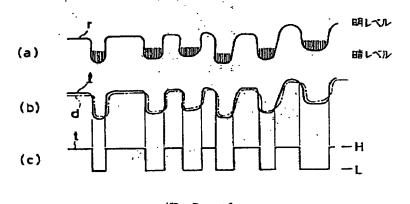






第 5 図





- 324-

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載 【部門区分】第6部門第4区分

【発行日】平成9年(1997)6月20日

【公開番号】特開平3-116441

[公開日] 平成3年(1991)5月17日

【年通号数】公開特許公報3-1165

【出願番号】特願平1-252166

【国際特許分類第6版】

G11B 7/00

G06F 3/08

G11B 20/10 321

[FI]

G11B 7/00 T 9464-5D

G06F 3/08 F 7927-5E

G11B 20/10 321 A 7736-5D

平 統 神 正 🖚

平成 8 年 9 月 3 0 日

特許庁長官 荒川 井 安 光 股

1、事件の表示

特 額 平 1 - 2 5 2 1 6 6 号

2. 発明の名称

ディスク薮限

8. 袖正をする名 ・

事件との関係 特許出頭人

(807) 株式会社 東芝

4. 代 單 人

- 5. 自見補正
- 6. 額正の対象

明 朝·曹

- 7. 特正の内容
- (1) 特許請求の範囲を別紙に示す廻り訂正する。
- (2) 明細書の第4頁第3行目から第4行目、および前4頁前20行目から第5

E

頂第1行目にわたって、「記録情報としてのデータが記録される」とあるな、 「データが記録されている」と訂正する。

特開平3-116441

2. 特許請求の範囲

データが記録されている。データ記録エリアと旅内清中サーボバイトのない領域 にモード情報としての特性データが記録されている特性データ記録エリアとそ有 するディスクに光を照射することによって招られる光を検出して光電医技する光 学ヘッドと、

この光学へッドを上記ディスクのデータ記録エリアあるいは特性データ記録エ リアに移動する移動手級と、

この移動手段により上配光学へッドが上記ディスクの特性データ記録エリアに 移動された際に、上記光学へッドの光電波換出力の下端を検知する下端検知手段 と

この下端検知手段の検知出力を選延する選延手段と、

上記下端検知手段の検知曲力と上記崔延手段の遅延信号とを比較し、2 飲化することにより特性データの疑取りを行う説取手段と、

を良備したことを特徴とするディスク試置。

出现人代理人 非理士 给 江 武 彦

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
OTHER:

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

☐ GRAY SCALE DOCUMENTS

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (USPTO)